



## 滑り台

要救助者(ペットボトル)をいち早く救急隊員に引き渡せるように、滑り台を取り付けた。

## キャタピラ

山(段差)をスムーズに登れるように、キャタピラの前後に角度を付けた。

## 車体

アームの動きによって重心が変化し、車体がバランスを崩すことを防ぐために、車体を大きめに設計した。

## リモコン

<支持部品>

ケーブルがマシンに絡まってしまうように棒を取り付けた。

<ケーブル>

長さを短めにするこで、電気抵抗を小さくし、モーターの性能を十分に発揮できるようにした。

<ケーブルの種類>

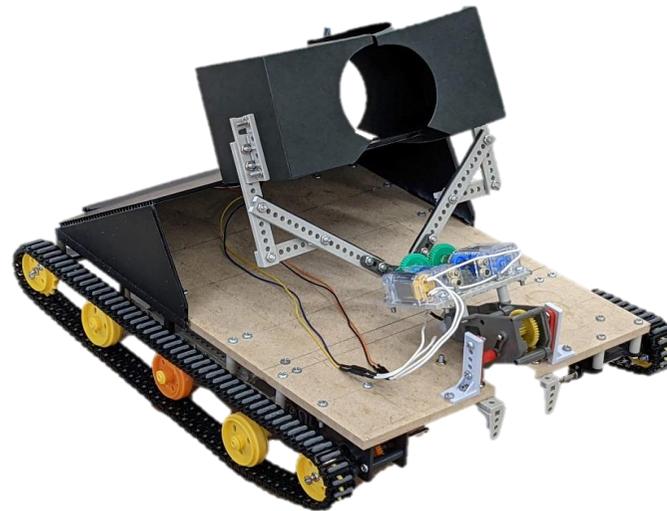
バラバラになっているものではなく、一本にまとまっているものを使用することでケーブルが絡まるのを防いだ。

# R2

アールツー

## マシン名の由来

- ・Rescue×Robot
- ・ロボコン(Robokon) エントリー二回目



## アーム

<形>

どのような状況におかれている要救助者(ペットボトル)でも、確実に救助することができるように、アームの形を工夫した。

<スタート時の高さ>

アームの位置により、重心が変化し、山に登るスピードに影響するため、最高のパフォーマンスが実現できる位置を探した。

<スタート時の開き具合>

あらかじめアームを開いた状態でスタートすることにより、谷に到着してから救助するまでの時間を短縮した。

